

DAFTAR GAMBAR

Gambar 2. 1 Arduino Mega 2560	8
Gambar 2. 2 Driver Motor Shield L293N	9
Gambar 2. 3 Fenomena Pantulan Gelombang Ultrasonik Saat Ada Penghalang[26]	10
Gambar 2. 4 Penentuan Jarak Benda/Medium dan Waktu[26]	10
Gambar 2. 5 Sensor Ultrasonik HC-SR04	10
Gambar 2. 6 Chassis 2WD Robot.....	11
Gambar 2. 7 Modul nRF24L01	11
Gambar 2. 8 Baterai Lithium Polymer.....	12
Gambar 2. 9 GY-87 Triple Axis Sensor.....	13
Gambar 3. 1 Perancangan Umum Sistem Multi Robot.....	16
Gambar 3. 2 Diagram Blok Sistem Multi Robot	17
Gambar 3. 3 Blok Diagram Sensor Ultrasonik.....	18
Gambar 3. 4 Posisi Deklinasi Penyusun[30]	19
Gambar 3. 5 Diagram Blok Perancangan Hardware Komunikasi Multi Robot	20
Gambar 3. 6 Flowchart Pengiriman Data.....	21
Gambar 3. 7 Contoh bentuk data yang dikirim	22
Gambar 3. 8 Flowchart Penerimaan Data	23
Gambar 3. 9 Flowchart Alokasi Tugas Sistem Multi Robot	24
Gambar 3. 10 Flowchart Making Turn Alokasi Tugas Sistem Multi Robot.....	27
Gambar 4. 1 Grafik Perbandingan Jarak Asli dengan Nilai Sensor Ultrasonik Depan Robot 1	32
Gambar 4. 2 Grafik Perbandingan Jarak Asli dengan Nilai Sensor Ultrasonik Kiri Robot 1.....	32
Gambar 4. 3 Grafik Perbandingan Jarak Asli dengan Nilai Sensor Ultrasonik Kanan Robot 1	33
Gambar 4. 4 Grafik Perbandingan Jarak Asli Dengan Nilai Sensor Ultrasonik Depan Robot 2.....	34

Gambar 4. 5 Grafik Perbandingan Jarak Asli Dengan Nilai Sensor Ultrasonik Kiri Robot 2.....	34
Gambar 4. 6 Grafik Perbandingan Jarak Asli Dengan Nilai Sensor Ultrasonik Kanan Robot 2.....	35
Gambar 4. 7 Grafik Perbandingan Nilai Derajat Kompas	37
Gambar 4. 9 Arena Labirin dan Node – Node Junction.....	44